



DEUTSCHES
PATENTAMT

②① Aktenzeichen: P 44 26 123.3
②② Anmeldetag: 22. 7. 94
④③ Offenlegungstag: 15. 2. 96

COPY

DE 44 26 123 A 1

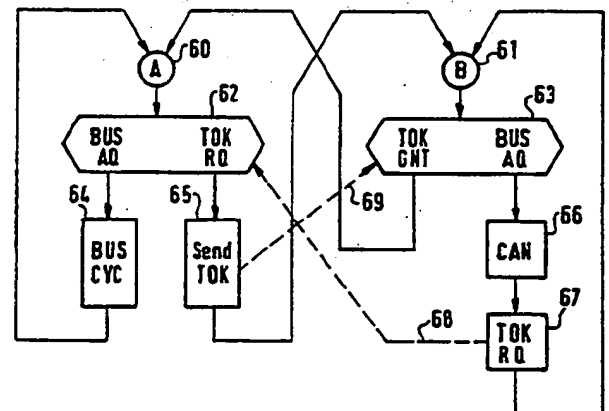
⑦① Anmelder:
Siemens Nixdorf Informationssysteme AG, 33106
Paderborn, DE

⑦④ Vertreter:
Fuchs, F., Dr.-Ing., Pat.-Anw., 81541 München

⑦② Erfinder:
Kleineberg, Michael, 33165 Lichtenau, DE;
Zacharias, Ralph, 33175 Bad Lippspringe, DE

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

- ⑤④ Arbitrierung bei verzögernder Buskopplung
⑤⑦ Verfahren zur Verbindung von zwei arbitrierungsfähigen Bussegmenten durch zwei durch eine Datenübertragungsstrecke verbundenen Kopplern, bei denen jeweils einer der beiden Koppler die Arbitrierungsberechtigung hat und auf dem Bussegment, dessen Koppler nicht die Arbitrierungsberechtigung hat, Buszugriffsversuche zu Beginn der Arbitrierungsphase abgebrochen werden.



DE 44 26 123 A 1

Technisches Gebiet

Das Verfahren betrifft die Kopplung von Bussystemen mit Arbitrierung.

Stand der Technik

Bussysteme wie das "Small Computer System Interface" (SCSI) lassen eine Arbitrierung zu, d. h. eine dynamische prioritätsgesteuerte Busbelegung durch jedes angeschlossene Gerät. Durch die vorgegebenen Reaktionszeiten ist die Länge dieses Bussystems beschränkt. Zwar sind Buskoppler möglich, die zwei kurze Bussegmente zum Beispiel über eine optische Verbindung störsicher verbinden; durch die Laufzeit der Signale sind jedoch auch diese Verbindungen in ihrer Länge auf wenige Meter beschränkt, obwohl die optische Verbindung Entfernungen im Bereich von Kilometern zuließe.

Aufgabe der Erfindung ist es daher, eine Buskopplung bereitzustellen, die zwei Bussegmente transparent, d. h. unter vollständiger Befolgung der vorgeschriebenen Protokolle, koppelt und auch bei groben Laufzeiten auf der Verbindung eine sichere Arbitrierung erlaubt.

Darstellung der Erfindung

Die Erfindung beruht auf der Beobachtung, daß arbitrierende Bussysteme einen Abbruch des Arbitrierungsablaufs zulassen. Die beiden, zwei Bussegmente koppelnde Kopeleinheiten übermitteln einander bei Bedarf die Arbitrierungsberechtigung. Wird auf einem Bussegment eine Arbitrierung versucht, dessen Kopeleinheit die Arbitrierungsberechtigung hat, so wird die Arbitrierung normal durchgeführt. Besitzt die Kopeleinheit die Berechtigung nicht, so fordert sie sie von der anderen Kopeleinheit an und bricht gleichzeitig die Arbitrierung ab. Das Gerät, welches den Buszugriff versucht hat, wiederholt diesen Versuch nach kurzer Zeit. War das entfernte Bussegment untätig, so gibt die entfernte Kopeleinheit sofort die Arbitrierungsberechtigung ab; diese liegt dann beim nächsten Versuch des den Zugriff versuchenden Geräts vor. War es tätig, so ist über die Buskopplung auch das hiesige Segment tätig; und das Gerät wiederholt den Zugriffsversuch, nachdem der Bus untätig (frei) geworden ist.

Kurzbeschreibung der Zeichnungen

Es zeigen

Fig. 1 die Anordnung von zwei Bussegmenten mit zugehörigen Kopplern und drei Geräten,

Fig. 2 eine schematische Schaltung für einen Koppler,

Fig. 3 den Ablauf bei der erfindungsgemäßen Arbitrierung.

Detaillierte Beschreibung der Erfindung

In Fig. 1 wird die Struktur einer Buskopplung skizziert. Zwei Kopeleinheiten KEA und KEB sind über eine Verbindung LNK miteinander verbunden, deren Ausführung weiter unten erläutert wird. SEGA und SEGB sind zwei Bussegmente, die durch die Kopeleinheiten KEA und KEB verbunden sind. Am Segment SEGA sind zwei Geräte DEV1 und DEV2 angeschlossen; am Segment SEGB ist ein Gerät DEV3 angeschlossen.

sen. Weitere Geräte werden in ähnlicher Weise angeschlossen. Von den Bussegmenten sind nur die im folgenden wichtigen Datenleitungen D0 ... D8 und die Steuerleitungen SEL, BSY und I/O dargestellt. Weitere Steuerleitungen sind vorhanden, aber für die Erfindung ohne Bedeutung und daher aus Gründen der Übersichtlichkeit nicht dargestellt.

Eine Verbindung von zwei Geräten am selben Segment, z. B. von DEV1 nach DEV2, erfolgt, ohne daß die Koppler KEA und KEB zur Übertragung der Nutzdaten benötigt werden. Eine Verbindung zwischen den Segmenten, z. B. von DEV1 nach DEV3, erfordert die Koppler für die Übertragung der Nutzdaten. Auch im ersteren Fall erfolgt jedoch eine Übertragung des Status; die Übertragung der Nutzdaten ist der Einfachheit halber üblich und ohne Nachteile. Es wird für die folgende Beschreibung als Bussystem das "Small Computer System Interconnect", SCSI, verwendet, das beispielsweise in dem ANSI-Standard X3.131-1986 beschrieben und im folgenden als bekannt vorausgesetzt wird.

Der SCSI-Bus kann bis zu acht verschiedene Geräte betreiben, denen während der Arbitrierung eine der acht Datenleitungen D0 ... D7 zugeordnet ist. Die Datenleitungen werden durch Treiber mit offenem Kollektor betrieben, so daß eine geschaltete Veroderung der Signale auf dem Bus erfolgt und zulässig ist. Die mögliche zusätzliche Datenleitung für ein Paritätsbit wird in diesem Beispiel nicht benutzt.

Weiterhin sind Signalleitungen BSY, SEL und I/O vorhanden. In der SCSI-Spezifikation sind weitere Steuerleitungen genannt, für die stellvertretend die Steuerleitung I/O dargestellt ist. Für die Arbitrierung sind nur die Signale SEL und BSY von Bedeutung. Auch diese Signale werden über Treiber mit offenem Kollektor in geschalteter Veroderung betrieben. Die Steuerleitungen können die beiden digitalen Zustände L oder "negated" und H oder "asserted" annehmen. Die verschiedenen zulässigen Kombination der Zustände der Steuerleitungen werden als Buszustände bezeichnet.

Der Ruhezustand des Bussystems wird dadurch signalisiert, daß die Signale SEL und BSY beide L sind. Das Gerät DEV1 fordert die Busbenutzung durch eine Arbitrierungszyklus an, indem es das Signal BSY auf H setzt und gleichzeitig das seiner Adresse entsprechende Bit auf den Datenleitungen aktiviert. Nach einer festen, vorbestimmten Wartezeit, der "arbitration delay" von 2,2 ps, prüft das Gerät, ob ein Bit mit höherer Nummer aktiviert ist oder das selbst gesetzte Bit dasjenige der höchsten Nummer ist. Im ersten Fall hat ein Gerät höherer Priorität die Steuerung übernommen, im letzteren Fall gehört die Steuerberechtigung dem anfordernden Gerät. Das Gerät mit der Steuerberechtigung setzt das Signal SEL auf H und übernimmt die Steuerung des Bussystems. Damit ist die Arbitrierung beendet; es folgen Buszustände für den Datentransfer, die durch Übergang in den Ruhezustand IDLE abgeschlossen werden. Durch Setzen des Signals I/O und der weiteren Signale werden die Buszustände für den Datentransfer gesetzt und es wird mit Hilfe der Datenleitungen in bekannter Art eine Datenübertragung durchgeführt. Das Arbitrierungsverfahren stellt damit sicher, daß immer nur ein Gerät zur Zeit die Steuerungsfunktion des Busses übernimmt. Das andere Gerät wartet, bis der Ruhezustand wieder erreicht ist, und versucht dann erneut, durch einen Arbitrierungszyklus die Steuerberechtigung zu erwerben.

Die Koppler KEA überwachen kontinuierlich den Buszustand an den ihnen zugeordneten Bus. Die Akti-

vierung von BSY durch das Gerät DEV1 wird erkannt. Daraufhin wird über die Verbindung LNK eine Nachricht an den entfernten Koppler KEB geschickt, die den neuen Buszustand und den Zustand der Datenleitungen enthält. Die entfernte Kopeleinheit KEB schaltet nun ihrerseits, sozusagen in Vertretung für das Gerät DEV1, den neuen Buszustand und setzt die Datenleitungen. Sofern zufällig gleichzeitig auf dem entfernten Bussegment SEGB das Gerät DEV3 den Bus zu belegen versucht, erkennt dies die entfernte Kopeleinheit und schickt eine Nachricht an die Kopeleinheit KEA, welche ihrerseits auf dem Bussegment SEGA denselben Zustand wie auf dem Bussegment SEGB erzeugt und so das Gerät DEV1 daran hindert, den Bus zu belegen. Es ist klar, daß der Nachrichtenaustausch zwischen den Kopplern KEA und KEB so schnell erfolgen muß, daß innerhalb der vorgegebenen Zeitschranke von 2,4 µs zumindest eine Nachricht hin- und eine zweite zurückgeschickt werden kann. Vorgeschriebene Protokoll- und Beruhigungszeiten verkürzen diesen Intervall weiter. Damit ist die Laufzeit der Verbindung auf weniger als 200 ns beschränkt. Leitungsgebundene elektromagnetische Wellen wie auch Lichtleiter haben eine Verzögerungszeit von mehr als 5 µs pro Kilometer, so daß nach dem Stand der Technik eine Verbindung über 25 m-Länge nicht möglich ist.

In den nachfolgenden Datentransferphasen wird in gleicher Art von den Kopplern KEA und KEB jede Änderung des Buszustands erfaßt, über eine Nachricht dem jeweiligen anderen Koppler zugeleitet und von diesem auf den auf an ihn angeschlossen Bus gelegt.

Eine Schaltung für einen Koppler ist in Fig. 2 schematisch dargestellt. Die Nachrichtenübertragung erfolgt über Lichtleiter 32, 40, deren Lichtsignale über optische Receiver 41 und Transmitter 31 des Typs V23804-E2-T5 und V23801-S2-T5 der Firma Siemens in elektrische Signale umgesetzt und von als "TAXI Chip" bezeichneten Seriell-Parallel-Wandlern 30, 42 der Fa. AMD des Typs AM 79168 und AM 79169 umgewandelt. Mit diesen Bauelementen kann jeder der beiden Koppler dem anderen Koppler eine zehn Bit breite Nachricht im Voll-Duplex-Betrieb übermitteln.

Die Steuerung 25 überwacht den Zustand des durch die Signalleitungen SEL, BSY und I/O angezeigten Zustandes des gesteuerten Busses 20, indem diese durch einen Umsetzer 26 codiert und in dem Vergleicher 27 mit dem bislang gültigen, im Speicher 28 gespeicherten Zustand verglichen wird. Bei Ungleichheit wird die Zustandsnummer über die Verbindung 49 gelesen und über die Verbindung 51, in den Vergleichsspeicher geschrieben. Zugleich wird über die Verbindung 52 zwischen Steuerung 25 und einem Multiplexer diese neue Zustandsnummer an den Dateneingang des Sende-TAXI 30 gelegt, welcher anschließend durch einen Strobe 53 zum Senden des Zustands veranlaßt wird. Unmittelbar danach wird der Multiplexer 29 zurückgeschaltet und durch einen zweiten Strobe zum Sende-TAXI auch der Wert der Datensignale übermittelt. Dabei wird das 10-te Bit durch den Multiplexer so verdrahtet, daß es bei Datensignal n auf L und bei Statusnummern auf H liegt.

Auf der Empfangsseite werden die seriellen Signale im Empfangs-TAXI 42 parallel bereitgestellt und über einen Strobe 54 der Steuerung gemeldet, welche diese über die Verbindung 55 auswerten kann. Ist das 10-te Bit auf H, so liegt ein geänderter Status vor; dieser wird intern von der Steuerung gespeichert und über die Verbindung 57 in einen Speicher 45 eingeschrieben und setzt die neuen Statussignale. Ist das 10-te Bit L, so liegt

ein Datenwort vor, welches über das Strobe-Signal 56 in den Speicher 44 übernommen und von dort auf den Datenbus 21 geschaltet. Dabei entscheidet das festgelegte Busprotokoll, ob, wie beschrieben, zunächst der neue Status und dann die neuen Daten oder umgekehrt, zunächst die neuen Daten und dann der neue Status aktiviert wird.

Es sind also zwei Arten von Nachrichten, die von den Kopeleinheiten ausgetauscht werden: Datennachrichten, die einen geänderten Zustand des Datenbusses enthalten; und Zustandsnachrichten, die einen geänderten Buszustand bezeichnen. Da die Anzahl der Buszustände weit unterhalb der Anzahl der Datenzustände liegt, werden nicht alle Codierungsmöglichkeiten für Zustandsnachrichten ausgeschöpft.

Diese bislang beschriebenen Vorgänge sind für jede Buskopplung, also auch die nach dem Stand der Technik, zutreffend. Die Erfindung besteht in einem Verhalten der Steuerung, mit welcher diese anhand der Statusänderungen tätig wird. Der Ablauf ist in Fig. 3 dargestellt, soweit die Erfindung betroffen ist.

Jede Steuerung befindet sich entweder im Zustand A, in welchem sie die Arbitrierungsberechtigung hat, oder im Zustand B, in dem sie die Arbitrierungsberechtigung nicht hat. Im Schritt 62 wartet eine Steuerung mit Arbitrierungsberechtigung auf eines von zwei Ereignissen, nämlich entweder eine Zustandsänderung auf dem Bus, die einen Arbitrierungszyklus beginnt; als BUS AQ bezeichnet und als Zustandswechsel über die Verbindungen 50 und 49 erlangt. Alternativ kann auch über die Verbindungen 54 und 55 von dem Empfangs-TAXI eine Nachricht TOK RQ eintreffen. Im ersteren Fall (BUS AQ) wird im Schritt BUS CYC, 64, ein normaler Buszyklus abgewickelt und die dazugehörigen Daten werden über die Verbindung verschickt. Im zweiten Fall hat ein Gerät an dem mit der Gegenstelle verbundenen Bus einen Arbitrierungszyklus begonnen und, wie weiter unten dargestellt und durch einen gestrichelten Pfeil 68 dargestellt, eine Nachricht TOK-RQ geschickt. Diese Nachricht gehört nicht zu der Menge der zulässigen Zustandswechsel, sondern ist der Menge der noch nicht ausgeschöpften Codierungsmöglichkeiten entnommen. Die Steuerung erkennt dies und schaltet den Dateninhalt weder auf die Steuerleitungen noch auf den Datenbus, sondern verwertet die Nachricht lediglich intern. Als Reaktion hierauf erzeugt die Steuerung ihrerseits eine Nachricht TOK GNT, schaltet den Multiplexer 29 entsprechend und sendet diese Nachricht an die Gegenstelle. Auch diese Nachricht ist der Menge der noch nicht ausgeschöpften Codierungsmöglichkeiten entnommen. Da die Steuerung keine Arbitrierungsberechtigung mehr besitzt, geht sie in den Zustand B, 61, ohne Arbitrierungsberechtigung über.

Dies ist der Zustand, in dem sich die Gegenstelle befindet und im Schritt 63 auf eines von zwei Ereignissen wartete. Mit dem Eintreffen der durch einen gestrichelten Pfeiles 69 dargestellten Nachricht TOK GNT erhält die Steuerung die Arbitrierungsberechtigung und geht in den Zustand A, 60, mit Arbitrierungsberechtigung über. Die dann möglichen Zustandswechsel sind bereits beschrieben.

Alternativ zum Eintreffen der Nachricht TOK GNT kann bei einer Station ohne Arbitrierungsberechtigung auch ein Gerät am eigenen Bus einen Arbitrierungszyklus beginnen. Dies stellt die Steuerung in besagter Weise fest. Durch Setzen der Steuerleitungen über die Verbindung 57 und den Speicher-Treiber 45 wird, wie noch genauer beschrieben, der Arbitrierungszyklus abgebro-

chen. Gleichzeitig sendet die Steuerung, wie durch die gestrichelte Linie 68 angedeutet, im Schritt 67 eine Token-Anfrage TOK RQ an die entfernte Steuerung in derselben Art wie die Token-Abgabe. Bis zum Empfang der Nachricht TOK GNT bleibt die Steuerung im Zustand B, 61. Der Empfang der Token-Anfrage TOK RQ wird von der Gegenstelle wie oben beschrieben bearbeitet. Tritt bei einer Steuerung eine Token-Anfrage ein, während ein Buszyklus 64 durchgeführt wird, so wird diese Anfrage solange gespeichert, bis der Bus an der Steuerung im Ruhezustand ist, und dann erst die Berechtigung abgegeben. Entsprechend bricht die Station ohne Arbitrierungsberechtigung solange Buszyklen ab, bis die Token-Nachricht eingetroffen ist.

Das Abbrechen einer Arbitrierung ist durch frühzeitiges Setzen des Signals SEL innerhalb der "bus clear delay" von 800 ns möglich. Da dieser Vorgang von der Koppereinheit an Hand des eigenen Status entschieden werden kann, kann er unabhängig von der Laufzeit auf den Übermittlungsleitungen immer rechtzeitig erfolgen.

In der beschriebenen Kopplung wird auch bei einer Kommunikation zweier Geräte am demselben Bussegment der Buszustand auf dem entfernten Bussegment erzeugt, obwohl die dort angeschlossenen Geräte die Daten nicht auswerten. Dies ist notwendig, damit die Geräte auf dem entfernten Bussegment keine Arbitrierungszyklen einleiten. Bei einem SCSI-Bus, bei dem während der Arbitrierung die Zieladresse nicht bekannt ist und ein Abbruch nach der Arbitrierung nicht möglich ist, ist dies auch unvermeidlich.

In anderen Bussystemen, bei denen während der Arbitrierung auch die Zieladresse enthalten ist, kann jede Koppereinheit so ausgebildet werden, daß sie eine, möglicherweise dynamisch aufgebaute, Tabelle der an ihrem Bussegment angeschlossenen Geräteadressen enthält und bei Verbindungen, die auf dem Bussegment lokal abwickelbar sind, diese nicht während der Arbitrierungsphase abbricht. Ist die Zieladresse nicht in dieser Tabelle und hat der Koppler nicht die Arbitrierungsberechtigung, bricht er die Arbitrierung ab und fordert die Berechtigung in beschriebener Weise an.

Anstelle der beschriebenen 10 Bit breiten Nachrichtenübermittlung kann beispielsweise auch eine 16 Bit breite Übermittlung verwendet werden, bei der gleichzeitig Daten und Zustand übermittelt werden. In diesem Fall würde bei 8 Bit Daten und 1 Bit Parität für die Daten 7 Bit für den Zustand bleiben. Im Falle der beiden Nachrichten TOK RQ und TOK GNT ignoriert dann die Steuerung den Datenteil.

Als Kopplung ist anstelle einer Punkt-zu-Punkt-Verbindung auch ein Bussystem mit mehreren Teilnehmern möglich. Dabei ist dann durch die Adressierung in diesem Bussystem der Anforderer eines TOK RQ bekannt. An diesen wird dann das TOK GNT geschickt. Insbesondere das fiberoptische System FDDI ist wegen der hohen Übertragungsraten und garantierten Übermittlungszeit besonders geeignet.

Weiterhin kann die Erfindung eingesetzt werden, wenn die Übermittlungszeit auf der die Koppler verbindenden Einrichtung nicht bekannt ist. Dies ist beispielsweise der Fall, wenn die Kopplung über Ethernet bzw. IEEE 802.3 erfolgt. Bei der Nachrichtenübermittlung über Ethernet beispielsweise kann durch Kollisionen auf dem Netzwerk ein weiterer Sendeversuch notwendig sein, bis eine Nachricht zu der entfernten Koppereinheit abgesendet werden kann. Damit erlaubt die Erfindung auch eine Kopplung von SCSI-Bussystemen über eine Ethernet-Verbindung, die wegen der genannten

ten Eigenschaft bislang gar nicht möglich war.

Damit erlaubt die Erfindung auch die Verbindung von drei oder mehr Bussegmenten. Nur einer der Koppler hat die Arbitrierungsberechtigung. Entweder wird die Rundruf-Eigenschaft ("broadcast") des Netzwerks verwendet, um die Anforderung an alle anderen Koppler gleichzeitig zu senden. Oder ein die Berechtigung abgebender Koppler sendet den anderen Kopplern eine dritte Nachricht, daß die Berechtigung an einen anderen Koppler übergegangen ist.

Die Erfindung wurde an Hand des SCSI Bussystems beschrieben, bei dem häufig auf eine Arbitrierungsphase ein dergegenüber langer Datentransferphase folgt, während derer das sendende Gerät den Bus nicht freigibt. Während der Datenübertragungsphase wird eine durch konkurrierende Zugriffsversuche nicht gestörte Verbindung erwartet. Diese Betrachtung gilt in gleicher Art für andere Bussysteme wie Multibus II oder VME Bus, die gleichfalls eine Arbitrierung vorsehen und deren Abbruch zulassen. Auch das I²L System, bei dem eine Arbitrierung während der Adreßphase stattfindet, kann durch die Erfindung gekoppelt werden.

Es ist ferner denkbar, daß die zu verbindenden Bussysteme nicht gleich sind, aber während der Arbitrierung abbrechbar sind. Eine der beiden Koppereinheiten muß dann eine Protokollwandlung durchführen. Dies kann erfolgen, indem zu jedem Buszustand des ersten der korrespondierende Buszustand des zweiten Bussystems in einer Tabelle niedergelegt ist und die wandelnde Koppereinheit die Zustände nach dieser Tabelle in bekannter Programmieretechnik umsetzt. Insbesondere ist so eine Verbindung von SCSI-I mit 8-Bit Datenbreite nach SCSI-II mit 16-Bit Datenbreite möglich.

Patentansprüche

1. Kopplung von Bussegmenten (20, 20') durch jeweils an ein Bussegment angeschlossene, untereinander verbundene Koppereinheiten (14, 15), mit folgenden Merkmalen:

- Die Bussegmente (20, 20') benutzen jeweils ein Arbitrierungsverfahren;
- das Arbitrierungsverfahren erlaubt einen Abbruch durch jede Koppereinheit;
- höchstens eine der Koppereinheiten hat einen die Arbitrierung berechtigenden Zustand, während alle anderen nicht berechtigt sind;
- solange eine Koppereinheit nicht den zur Arbitrierung berechtigten Zustand hat, bricht sie Arbitrierungen auf dem an sie angeschlossenen Bussegment ab und sendet mindestens eine Anforderung (TOK RQ) mindestens an die zur Arbitrierung berechnigte Koppereinheit;
- erhält eine Koppereinheit mit Arbitrierungsberechtigung eine Anforderung (TOK RQ), so sendet sie eine Berechnigung (TOK GNT) an die anfordernde Koppereinheit und geht gleichzeitig in den nicht-berechnigten Zustand über;
- durch Empfang einer Berechnigung (TOK GNT) geht eine Koppereinheit in den berechtigten Zustand (A) über.

2. Buskopplung nach Anspruch 1, wobei die Berechnigung (TOK GNT) erst abgegeben wird, wenn auf dem angeschlossenen Bussegment eine Arbitrierung möglich ist.

3. Buskopplung nach Anspruch 2, wobei ein zu-

sätzliche Wartezeit, in der das Bussegment frei ist, vor Abgabe der Berechtigung (TOK GNT) abläuft.

4. Buskopplung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, bei der als Bussegmente das "Small Computer System Interface" SCSI verwendet werden.

5. Buskopplung nach Anspruch 4, wobei der Abbruch der Arbitrierung durch Aktivierung des Signals SEL durch die Kopeleinheit zu Beginn der Arbitrierungsphase, insbesondere vor Ablauf der "Bus Set Delay"-Zeit erfolgt.

6. Buskopplung nach einem der Ansprüche 1 bis 5, wobei zur Verbindung der Kopeleinheiten optische Übermittlung über Glasfaser-Verbindungen verwendet werden.

7. Buskopplung nach Anspruch 6, wobei zur Verbindung der Kopeleinheiten das fiberoptische System FDDI verwendet wird.

8. Buskopplung nach einem der Ansprüche 1 bis 5, wobei zur Verbindung der Kopeleinheiten ein Netzwerk mit konkurrierendem Zugriff (Ethernet) verwendet wird.

9. Buskopplung nach einem der Ansprüche 1 bis 8, wobei mehr als zwei Kopeleinheiten durch ein Netzwerk verbunden sind und die Anforderung als Rundruf ("broadcast") an alle Kopeleinheiten gesendet wird.

10. Buskopplung nach einem der Ansprüche 1 bis 8, wobei mehr als zwei Kopeleinheiten durch ein Netzwerk verbunden sind und die die Berechtigung abgebende Kopeleinheit zusätzlich zu der an die anfordernde Kopeleinheit gesendeten Berechtigung eine Informationsnachricht an die weiteren Kopeleinheiten sendet.

11. Buskopplung nach einem der Ansprüche 1 bis 10, bei der jede Kopeleinheit eine Tabelle der an dem an sie angeschlossenen Bussegment bekannten Geräte hat und die Arbitrierung nicht abbricht, wenn Ziel- und Quelladresse in eben diesem Bussegment liegen.

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -

THIS PAGE BLANK (USPTO)

FIG 1

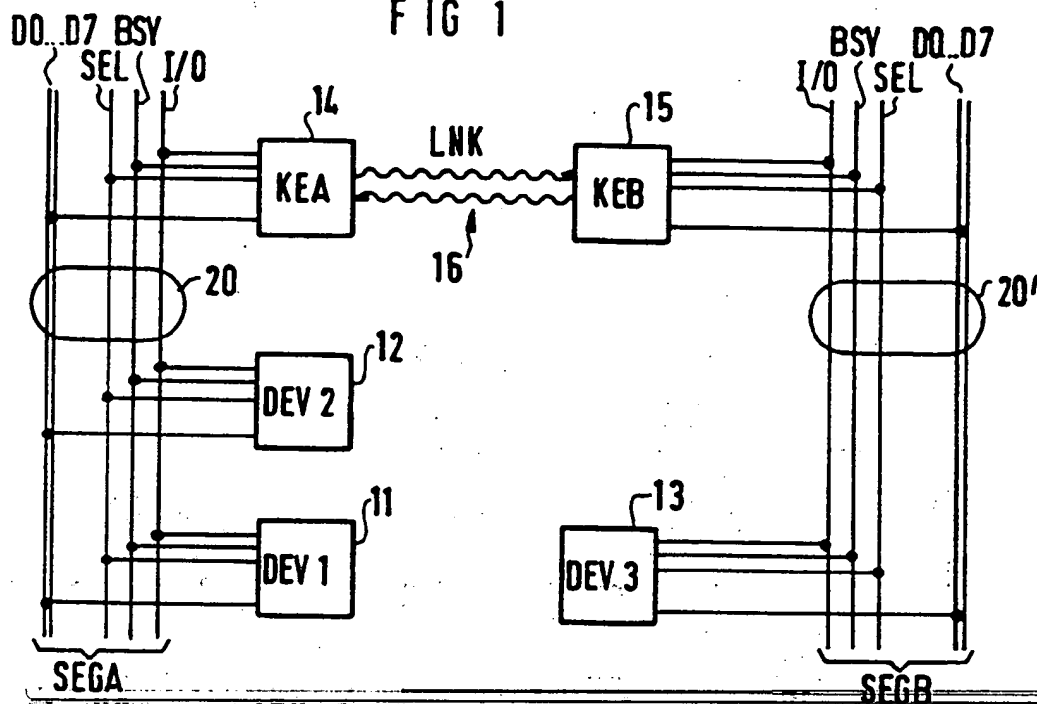


FIG 2

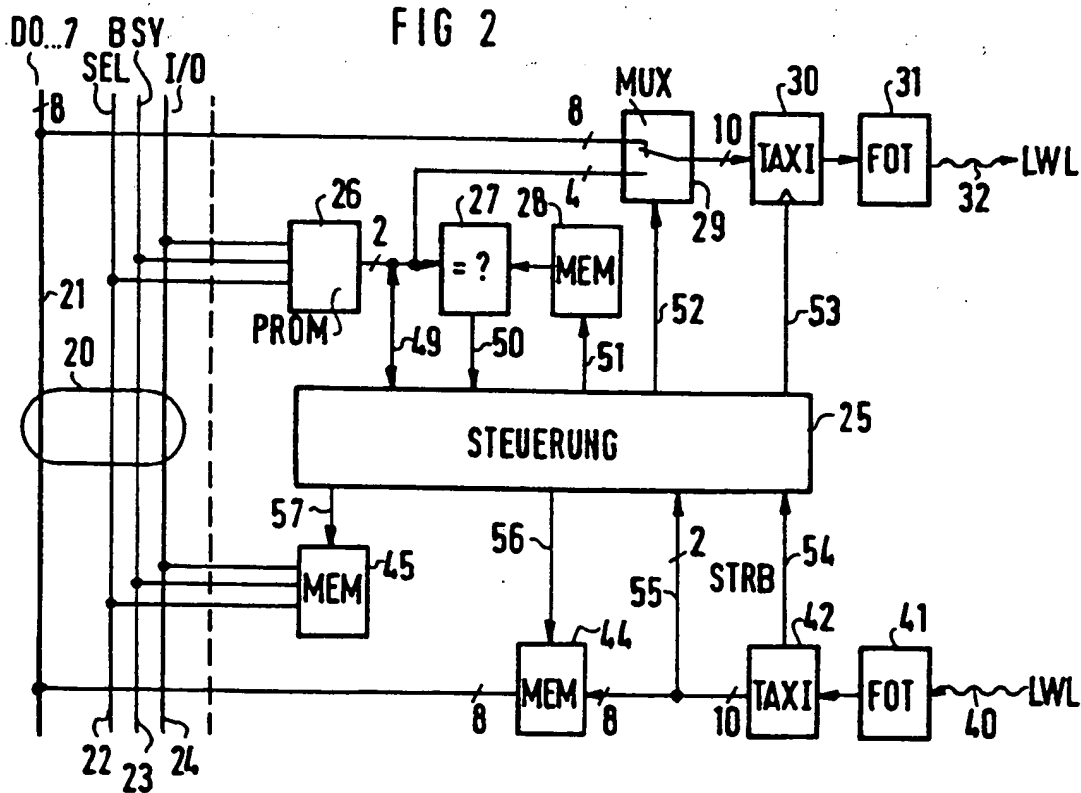


FIG 3

